

①9 BUNDESREPUBLIK
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES
PATENT- UND
MARKENAMT

④
⑫ **Gebrauchsmuster**
⑩ **DE 297 23 597 U 1**

⑤1 Int. Cl.⁶:
H 02 K 41/02
B 60 L 13/03

②1 Aktenzeichen:	297 23 597.4
⑥7 Anmeldetag:	10. 11. 97
aus Patentanmeldung:	197 49 609.1
④7 Eintragungstag:	22. 10. 98
④3 Bekanntmachung im Patentblatt:	3. 12. 98

⑦3 Inhaber:
Siemens AG, 80333 München, DE

⑤4 Linearmotor

DE 297 23 597 U 1

DE 297 23 597 U 1

Beschreibung

Linearmotor

- 5 Die Erfindung betrifft einen Linearmotor.

Aus der Offenlegungsschrift DE 42 41 085 A1 ist ein Linearmotor bekannt, dessen Stator Nuten zur Aufnahme von Formspulen aufweist. Die Fixierung der Formspulen in den Nuten erfolgt
10 durch vorgefertigte Zahnkopfelemente. Die Gestaltung dieser Art der Fixierung ist konstruktiv sehr aufwendig. Außerdem können Biegevorgänge zu Beschädigungen der Formspulen führen. Aus der Fachliteratur „Wicklungen für flache Ständer und Scheibenläufer“ von H. Sequenz (Seite 284f) ist eine Zwei-
15 schichtwicklung bekannt, die auf einen Stator aufgebracht wird und als ganzes imprägniert wird. Eine Anpassung an eine geänderte Aufgabenstellung des Linearmotor ist nicht möglich.

Der Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, einen Stator eines
20 Linearmotors zu schaffen, der modular aufgebaut, jederzeit erweiterbar und einfach zu fertigen ist. Außerdem soll der Stator für jegliche Art von Wicklung geeignet sein.

Die Lösung der gestellten Aufgabe gelingt durch folgende
25 Merkmale:

- Ständerzähne, die einzeln oder blockweise zusammengesetzt ein Ständerblechpaket bilden.
- Vorgefertigte Spulen als zu Zahnspulen entartete phasenreine Bruchlochwicklungen.
30
- mit Spulen bestückten Ständerzähnen, welche Spulen an jeweiligen Ständerzahn und/oder Ständerblechpaket fixiert sind.

Durch die Verwendung von Zahnspulen in Verbindung mit einzelnen oder blockweise verbundenen Ständerzähnen, kann der Linearmotor modular aufgebaut und bei Bedarf durch weitere Module ergänzt werden. Dabei sind die Ständerzähne oder die Module durch nut- und federähnliche Verbindungsarten mechanisch und magnetisch gekoppelt. Die Fixierung der Zahnspulen mit den Statorzähnen kann stoffschlüssig erfolgen, so daß damit gleichzeitig eine Imprägnierung der Zahnspulen erfolgt. Die stoffschlüssige Verbindung der Zahnspulen mit den Statorzähnen führt während des Herstellungsvorganges zu einer gegenüber herkömmlichen Herstellungsarten von Linearmotoren enormen Zeitersparnis. Ebenso kann die Fixierung reib- oder formschlüssig erfolgen, z. B. durch schwalbenschwanzartig ausgebildete Zahnkopfelemente. Die Zahnkopfelemente selbst, können geblecht oder ganzstückig ausgeführt sein, wobei die ganzstückig ausgeführten Zahnkopfelemente aus einem Eisenkompositwerkstoff bestehen.

Durch eine vorteilhafte Ausbildung der Erfindung in drei vorzugsweise gleiche Strangmodule mit jeweils drei Zahnspulen, kann für einen dreiphasigen Netzanschluß die Polpaarzahl von acht oder zehn eingestellt werden. Da aus Gründen der magnetischen Ausnutzung die Spulenweite etwa einer Polteilung und damit die Nutenzahl ungefähr der Polzahl entsprechen sollte, ergibt sich bei einem dreisträngigen Linearmotor mit neun Zähnen demzufolge eine nutzbare Grundpolzahl von acht oder zehn. Die gewünschte Grund-Polzahl wird von einem vorzugsweisen permanentmagneterregten Reaktionsteil des Linearmotors wiederholt.

In einer schematisch dargestellten Zeichnung wird die Erfindung näher erläutert. Es zeigen:

FIG 1 Einzelne miteinander verbundene Statorzähne mit Zahnspulen,

FIG 2 Prinzipschaltbild eines Wicklungsstranges,

FIG 3 Längsschnitt eines Stators bestehend aus neun Nuten und drei Strangmodulen.

- 5 FIG 1 zeigt einzelne geblechte Statorzähne 1 eines bewegbaren Kurzstators mit einlegbaren Zahnspulen 2, die reibschlüssig oder durch schwalbenschwanzartig ausgebildete Verbindungen 3 der Statorzahnfüße 4 befestigt sind. Eine Fixierung der Zahnspulen 2 kann auch durch Nutverschlussteile 20 erreicht werden.
- 10 Eine stoffschlüssige Verbindung 5 der Zahnspule 2 mit dem Statorzahn 1 dient außerdem der Imprägnierung der Zahnspule 2. Die Imprägnierung umfaßt nicht die Stirnseite 11 des Statorzahnes 1, die einem nicht näher dargestellten Rotor gegenüberliegt.

- 15 Die einzelnen Statorzähne 1 können durch Nut- und Federverbindungen 6 oder auch andere allgemein bekannte Verbindungstechniken modular aneinandergereiht werden. Durch die mechanische Aneinanderreihung 6 der Statorzähne 1 ergibt sich ein
- 20 magnetisches Rückflußjoch.

- FIG 2 zeigt das Prinzipschaltbild eines Wicklungsstranges 7 aus Sicht des nicht näher dargestellten Rotors mit in Reihe geschalteten Zahnspulen 2, die durch Stoffschluß 5 an den
- 25 Ständerzähnen 1 befestigt sind. Die dem Rotor zugewandten Stirnseiten 11 der Ständerzähne 1 sind frei von Imprägniermaterialien. Die Ständerzähne 1 dieses Wicklungsstranges 7 sind entweder wie in Figur 1 zusammengesetzt, oder die Blechschnitte bilden "dreizählige" Gebilde 8. Die ein- bzw. drei-
- 30 zähligen Module eignen sich somit für einen dreiphasigen elektrischen Aufbau L1, L2, L3. Der Sternpunkt eines derartigen dreiphasigen Aufbaus ist mit 21 gekennzeichnet. Die Energiezufuhr auch während der Linearbewegung des Kurzstators erfolgt über nicht dargestellte Kabelschleppen.

FIG 3 zeigt einen bewegbaren Kurzstator mit neun Nuten und drei Strangmodulen 8, dessen Ständerzähne 1 jeweils ein dreizähniges Gebilde 8 darstellen und dessen Zahnspulen 2 gemäß der in FIG 2 aufgezeigten vorzugsweise auch nachträglich durchführbaren und demzufolge auch bei Bedarf veränderbaren Verschaltung verbunden sind. Diese Ausführungsform gestattet einen dreiphasigen Netzanschluß L1, L2, L3 mit guter Ausnutzung des magnetischen Materials, da die Nutenzahl "neun" ungefähr der Polzahl "acht" oder "zehn" entspricht.

Schutzansprüche

1. Linearmotor, mit folgenden Merkmalen.
 - a) Ständerzähne (1), die einzeln oder blockweise zusammengesetzt ein Ständerblechpaket bilden,
 - b) vorgefertigte Spulen als zu Zahnspulen (2) entarteten phasenreinen Bruchlochwicklungen,
 - c) mit Spulen bestückten Ständerzähnen, welche Spulen am jeweiligen Ständerzahn (1) und/oder Ständerblechpaket fixiert sind.
2. Linearmotor nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß sich das gesamte Ständerblechpaket aus abschnittsweise mechanisch und magnetisch verbundenen Ständerzähnen (1) zusammensetzt, die blockweise jeweils ein elektrisch und mechanisch unabhängiges Strangmodul (8) bilden.
3. Linearmotor nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, daß die Zahnspulen (2) jedes Strangmoduls (8) in Reihe geschaltet sind und daß die in Reihe geschalteten Zahnspulen (2) mit den Ständerzähnen (1) stoffschlüssig und/oder durch Ständerzahnfüße (4) oder Nutverschlußteile (20) reibschlüssig und/oder formschlüssig verbunden sind.
4. Linearmotor nach Anspruch 3, dadurch gekennzeichnet, daß das Ständerblechpaket aus drei Strangmodulen (8) mit neun Nuten und den darin fixierten, je Strang in Reihe geschalteten Zahnspulen (2) besteht.

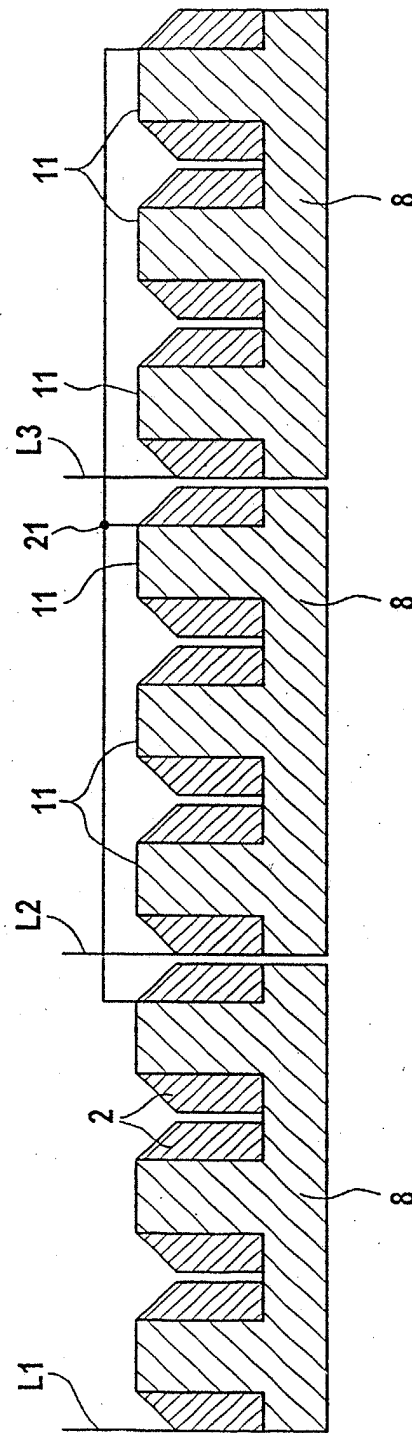


FIG 3

1/2

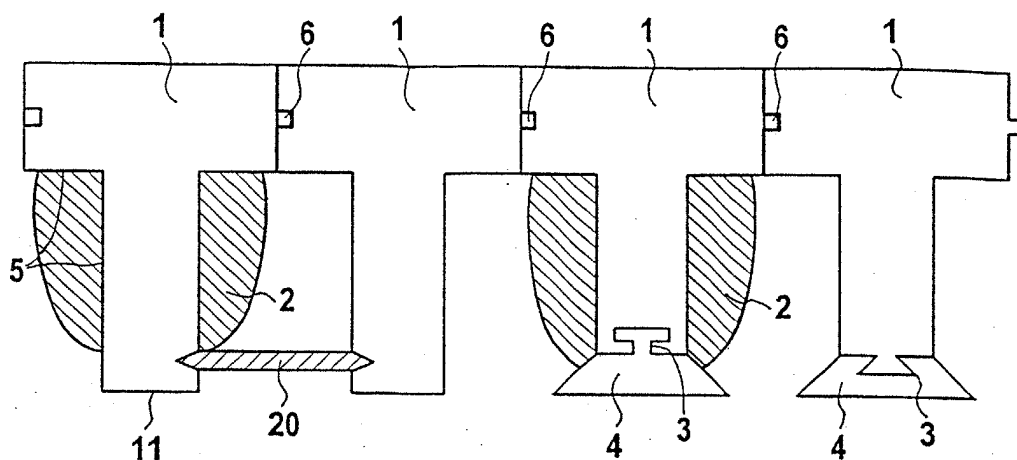


FIG 1

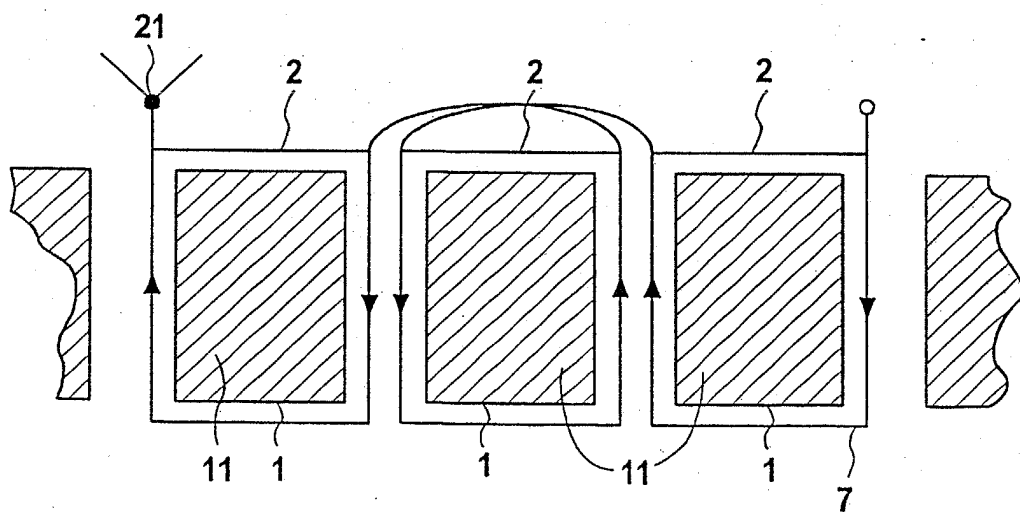


FIG 2